PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

08-204954

(43) Date of publication of application: 09.08.1996

(51)Int.CI.

HO4N 1/40

G06T 5/00

(21)Application number: 07-007700

(71)Applicant :

SANYO ELECTRIC CO LTD

(22)Date of filing:

20.01.1995

(72)Inventor:

KOBAYASHI MITSUGI

KITAGAWA MAKOTO

FUJIOKA MAKOTO

SAEKI KENJI

TSUTSUI YUSUKE

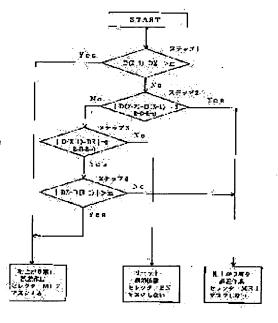
UEHARA HISAO

(54) IMAGE DISCRIMINATING METHOD AND DEVICE

(57)Abstract:

PURPOSE: To provide an image discriminating method/device which discriminates the images produced by a computer from the natural images in order to apply the different processing to every image when a screen including both types of images is displayed after the error diffusion processing.

CONSTITUTION: It is checked in a step 1 whether the difference between the supplied image data and those preceding by a single pixel is larger than the prescribed value (m). If the difference is larger than the value (m), the edges of images having the difference of luminance is discriminated regardless of the images produced by a computer or the natural images. If the difference is smaller than the value (m), it is checked in a step 2 whether the image data preceding by a single pixel and two pixels have the same colors. If both image data have the same colors, the images produced by a computer are discriminated. If not, it is checked in a step 3 whether the image data preceding by a single pixel and the supplied image data have the same colors. If both image data have the same colors, the images produced by the computer are discriminated. If not, the natural images are discriminated. Then it is decided in the step 3 whether the checkers are used in two pixels or not.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

05.10.1998

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

3423095

[Date of registration]

25.04.2003

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

rejectionj

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平8-204954

(43)公開日 平成8年(1996)8月9日

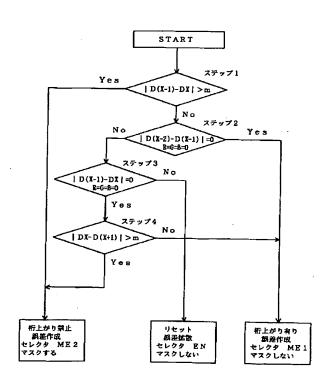
	1/40 5/00	識別記号	庁内整理番号	F I 技術表示管			技術表示箇所	
G001 5	5/00			H04N	1/ 40		F	
				G 0 6 F		3 2 0	Α	
	,		·	審査請求	未請求	請求項の数8	OL	(全 17 頁)
(21)出願番号	4	寺顧平7-7700		(71)出顧人		189 機株式会社		
(22)出顧日	7	平成7年(1995) 1			于口市京阪本通	2丁目 5	番5号	
		,		(72)発明者	小林 j	1		
						守口市京阪本通: 朱式会社内	2丁目 5	番5号 三
				(72)発明者	北川	咸		
					大阪府	守口市京阪本通 :	2丁目 5	番5号 三
					洋電機構	朱式会社内		
				(72)発明者	藤岡	祓		
						守口市京阪本通	2丁目5	6番5号 三
					洋電機構	朱式会社内		
			•	(74)代理人	弁理士	岡田 敬		
							損	発頁に続く

(54) 【発明の名称】 画像判別方法及び装置

(57)【要約】

【目的】 コンピュータ作成画像と自然画像が混在する 画面を誤差拡散処理をして表示する場合に、各々の画像 に対して異なった処理を行うために、コンピュータ作成 画像と自然画像を判別する方法及び装置を提供する。

【構成】 供給された画像データと1画素前の画像データの差が所定値mより大きいか否かをステップ1で検出し、所定値mより大きければ、コンピュータ画像、自然画像に拘わらず、輝度差のある画像のエッジと判別する。所定値m以下の場合には2画素前と1画素前の画像データが各色共に同一であるか否かをステップ2で検出する。全て同一の場合にはコンピュータ画像と判別する。不一致であればステップ3にて、1画素前と供給された画像データが各色で同一であるか否かを検出する。同一でない場合は自然画像と判別する。同一の場合には、コンピュータ画像と判別し、ステップ3で2画素使用の市松模様か否かを判別する。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 同一画面内に混在するコンピュータ作成画像と自然画像を判別するための画像判別方法において、供給された画像データと1つ前の画像データの差を算出し、その差が所定値mより大きい場合は輝度差のある画像の境界部分と判別し、所定値m以下の場合はカラー画像を構成する各色の画像データに関して、所定の画素とその隣接画素の画像データの差が全ての色において一致するか否かを検出し、該検出結果に基づきコンピュータ作成画像と自然画像を判別することを特徴とする画 10 像判別方法。

【請求項2】 同一画面内に混在するコンピュータ作成画像と自然画像を判別するための画像判別方法において、供給された画像データと1つ前の画像データの差を算出し、該差が所定値mより大きい場合は、コンピュータ作成画像あるいは自然画像に拘わらず画像の境界部分と判別し、前記所定値m以下の場合は、前記供給された画像データの2つ前の画像データと1つ前の画像データが同一であり、且つ、他の色の同一画素における画像データが同一であることを検出し、更に、前記供給された画像データと1つ前の画像データが同一であり、且つ、他の色の同一画素における画像データが同一であり、且つ、他の色の同一画素における画像データが同一であり、とを検出し、何れの検出によっても同一と検出されない場合に自然画像であると判別し、それ以外はコンピュータ作成画像と判別することを特像とする画像判別方法。

【請求項3】 画素毎に供給される各画像データに誤差 データを加算し、該加算の結果得られた画像データの所 定数の上位ビットを画像表示データとし、残りの下位ビ ットを次の画素の画像データに加算すべき誤差データと して蓄積することにより、前記画像データのビット数よ り少ないビット数の前記画像表示データで表示可能な階 調数以上の階調情報を付加する誤差拡散処理において、 コンピュータ作成画像の境界部分、あるいは、輝度変化 の大きな境界部分では、前記画像データに加算すべき前 記誤差データを供給された前記画像データの誤差データ に基づいて作成する処理と、自然画像における緩やかな 画像変化部分では蓄積された前記誤差データを前記画像 データに加算する処理を選択するために使用される画像 判別方法であり、供給された前記画像データと1つ前の 画像データの差を算出し、該差が所定値mより大きい場 合は、コンピュータ作成画像あるいは自然画像に拘わら ず画像の境界部分と判別し、前記所定値m以下の場合 は、供給された前記画像データの2つ前の画像データと 1つ前の画像データが同一であり、且つ、他の色の同一 画素における前記画像データが全て同一であることを検 出し、更に、供給された前記画像データと1つ前の画像 データが同一であり、且つ、他の色の同一画素における 前記画像データが同一であることを検出し、何れの検出 によっても同一と検出されない場合に自然画像であると

判別し、それ以外はコンピュータ作成画像と判別することを特徴とする画像判別方法。

【請求項4】 前記所定値mは、前記誤差データの最上位ビットで表される値であることを特徴とする請求項3 記載の画像判別方法。

【請求項5】 3原色R, G, B, の画素の各画像データに対して、供給された画像データと1つ前の画像データとの差を算出し、該算出の結果、画像データの差がmより大きい場合にコンピュータ作成画像あるいは自然画像の輝度変化の大きい画像境界部分と判別する第1のステップと、

前記第1のステップで差がm以下の場合に、供給された 各々の色の画像データの2つ前の画像データと1つ前の 画像データが全ての色で同一であることを検出し、全て 同一と検出された場合に、コンピュータ作成画像の輝度 変化の小さい画像境界部分と判別する第2のステップ と、

前記第2のステップで少なくとも1つの色で同一と検出されなかった場合に、供給された各々の色の画像データと1つ前の画像データが全て同一であることを検出し、少なくとも1つの色で同一と検出されなかった場合に、自然画像と判別する第3のステップと、

前記第3のステップで全て同一と検出された場合に、コンピュータ作成画像と判別し、供給された画像データと次に供給される画像データとの差を算出し、該算出の結果、画像データの差が前記mより大きい場合には、2画素毎に変化するコンピュータ作成画像と判別し、全ての色の差がm以下の場合には、以降に輝度変化のないあるいは輝度変化の小さい画像データが続くコンピュータ作成画像と判別する第4のステップと、

を備えた、画像判別方法。

【請求項6】 カラー画像を構成する各色の画像毎に設 けられ、各色の画像データに基づいて画像状態を判別する る画像判別装置において、ドットクロックに同期して供 給される画像データを1ドットクロックの期間遅延する 遅延回路と、前記供給された画像データと前記遅延回路 からの1画素前の画像データが供給され、その差の絶対 値を算出する減算回路と、該減算回路の出力を所定値m 及び「O」と比較し、前記減算回路の出力が所定値mよ り大きい時第1の信号を発生し、「0」の時第2の信号 を発生する比較回路と、前記第1の信号を1ドットクロ ックの期間保持する第1の保持回路と、前記第2の信号 を1ドットクロック及び2ドットクロックの期間保持す る第2の保持回路と、該第2の保持回路に2ドットクロ ックの期間保持された前記第2の信号の各々の色の論理 積を得る第1の論理積回路と、前記第2の保持回路に1 ドットクロックの期間保持された前記第2の信号の各々 の色の論理積を得る第2の論理積回路と、前記第1の保 持回路と前記第1の論理積回路と前記第2の論理積回路 の各出力に基づいて、判別結果を示す信号を作成する論

理回路とを備えた画像判別装置。

【請求項7】 画素毎に供給される各画像データに蓄積された誤差データを加算する演算回路と、演算の結果得られた画像データの所定数の下位ビットを次の画素の誤差データとして蓄積し保持する誤差データ保持回路と、前に供給された画素と非連続な関係にある画素に関して、前記変化後の画像データが変化以前から連続していたものと仮定して、供給された画像データの誤差データから、前記誤差データ保持回路に保持されるべき誤差データを作成する誤差データ作成回路と、該誤差データ作成回路によって作成された誤差データを前記誤差データ保持回路に保持された誤差データに変えて前記演算回路に供給する選択回路と、前記演算回路の桁上げを禁止する桁上げ禁止回路と、がカラー画像を構成する各色毎に設けられてなる誤差拡散処理装置に使用される画像判別装置において、

ドットクロックに同期して供給される画像データを1ド ットクロックの期間遅延する遅延回路と、前記供給され た画像データと前記遅延回路からの1画素前の画像デー タが供給され、その差の絶対値を算出する減算回路と、 該減算回路の出力を所定値m及び「O」と比較し、前記 減算回路の出力が所定値mより大きい時第1の信号を発 生し、「0」の時第2の信号を発生する比較回路と、前 記第1の出力信号を1ドットクロックの期間保持する第 1の保持回路と、前記第2の信号を1ドットクロック及 び2ドットクロックの期間保持する第2の保持回路と、 該第2の保持回路に2ドットクロックの期間保持された 前記第2の信号の各々の色の論理積を得る第1の論理積 回路と、前記第2の保持回路に1ドットクロックの期間 保持された前記第2の信号の各々の色の論理積を得る第 2の論理積回路と、前記第1の保持回路と前記第1の論 理積回路と前記第2の論理積回路の各出力に基づいて、 前記選択回路及び桁上げ禁止回路を制御する信号を作成 する論理回路とを備えた画像判別装置。

【請求項8】 前記所定値mは、前記誤差データの最上位ビットが表す数であることを特徴とする請求項7記載の画像判別装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、所定ビットの画像表示データによって表示を行う表示装置に、所定ビット以上の階調数の表示を疑似的に行うための疑似階調処理装置、特に、誤差拡散処理を行う装置を画像の内容に応じて制御するための画像判別装置に関し、更に詳しく言えば、コンピューダによって作成された画像(コンピュータ作成画像)と自然画像を区別し、誤差拡散処理の内容を変えるようにするための画像判別装置に関する。

[0002]

【従来の技術】近年、マルチメディア対応のOA用高精 細カラーLCD表示装置が開発されるに至った。このカ 50 ラーLCDは、R、G、Bの各色毎に3ビットあるいは 4ビットのデジタルドライバを内蔵している。例えば、3ビットのデジタルドライバを持ったカラーLCDは、各色8階調の表示が可能で、全体で512色の表示ができる。しかしながら、単なるOA用のモニタとして使用する場合にはこれで十分であるが、マルチメディア対応として、動画や静止画などの映像を表示するには不十分であり、更なる階調の増加が望まれていた。

【0003】そこで、1つの画素で表示できない成分を同じ画面フレームの周囲の隣接する画素に拡散(フレーム内誤差拡散)することによって疑似的に階調数を高める方法が発案されている。本明細書において、誤差データなる用語は、画像データの構成ビットの内、表示装置のデジタルドライバによって表示できない下位ビットで表されるデータを意味する。

【0004】図12は、フレーム内誤差拡散を用いた誤 差拡散処理装置である。1つの画素の画像データの表示 されない下位ビットを誤差データとして保持し、次の画 素の画像データに加算することによって疑似階調処理を 行う装置であり、1色の画像データの処理装置を示して いる。図12において、ラッチ回路11は、ドットクロ ックDCKに同期して順次印加される6ビットの原画像 データGDをラッチし演算回路12に出力する。演算回 路12は、原画像データGDと誤差データ保持回路13 から出力される誤差データEIを加算して6ビットの補 正画像データを作成する。誤差データ保持回路13は、 補正画像データの下位2ビットをドットクロックDCK によって保持し、次の画素の原画像データGDがラッチ 回路11にラッチされた時に演算回路12に出力する。 補正画像データの上位4ビットは、画像表示データHD として出力され、出力ラッチ回路14に印加される。こ の4ビットの画像表示データHDによって表示を行うこ とによって、隣接する画素に、下位2ビット誤差データ が順次拡散されるため、複数の画素の輝度の平均によっ て、中間の階調が表示されることになる。

【0005】即ち、原画像データが「100010」の場合、最初に原画像データGD「100010」に誤差データEIの「00」が加算されて、補正画像データ「100010」が作られ、その下位ビット「10」が誤差データEIとして誤差データ保持回路13に保持され、上位4ビット「1000」が画像表示データHDとして出力されるが、次の原画像データGDには誤差データEI「10」が加算されるため、補正画像データは「100100」となり、誤差データEIは「00」が保持される。この動作を繰り返すことによって、画素に「1000」と「1001]が交互に表示されるため、2つの画素によって1/2階調の表示が行われることになる。同様に、原画像データGDの最下位ビットが表す1/4階調は、4つの画素によって表現されることになる。

5

【0006】従って、R、G、Bの各色にこの誤差拡散 処理を施すことによって、各色の階調は、原画像データ GDと同じ64階調が表現できる。しかしながら、上述 の誤差拡散処理は横方向の加算処理であるため、左側の 画像の影響が右側の画像に伝わり、結果的に画像表示デ ータに影響を及ぼすことになる。表示された画像の動き がある場合や濃淡が変化する様な自然画像の場合には、 この誤差拡散処理によって大幅な画質の向上が達成でき るが、表示された画像の濃淡がフラットな場合に、左側 の不連続な画像データの変化による誤差データの影響が 目に認識できる程度に現れ、表示の画質が低下してしま う。例えば、パソコン画面上にフラットな背景画面を表 示して、画面上をマウスカーソルが這った場合に、マウ スカーソルに尾が引いたように見える。即ち、濃淡のフ ラットな画像中をマウスカーソルが表示されることによ って、マウスカーソルを表示する画像データの誤差がず っと離れた右側に現れ、そこに画像の変化が生じる。

【0007】そこで、従来は、所定の画素数毎に誤差データ保持回路に保持された誤差データを定期的にリセットすると共に、画像の境界部分、即ち、エッジを検出し、画像のエッジ以降は、それまでの誤差データをリセットすることにより、関連のない誤差データの影響が後まで残ることを防止していた。エッジの検出のために、1画素前の画像データと供給された画像データの差を算出し、その差が所定値より大きい場合に画像のエッジと判別していた。

[0008]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、画像のエッジを検出して誤差データをリセットしてしまうと、エッジ以降の画像の誤差データの蓄積がないため、エッジ近傍の画像には誤差拡散の効果が表れず、画質が低下する危惧があった。特に、コンピュータ作成画像の如く、互いに色調又は輝度の異なるフラットな画像が重なった表示の場合に、その境界以降の部分に於いてその画質劣化が目立った。また、フラットな画面の中に輝度のわずか異なる(誤差データのビット数で表示される様な輝度差の)線等が表示される場合には、その境界をエッジとしてとらえ誤差データをリセットすると誤差データによる桁上げが発生せず、その線が表示されなくなる危惧があった。

【0009】また、コンピュータ作成画像では、表示装置で表現できない色調または輝度を表現するために、1 画素毎に異なった画像データを繰り返すことによってその補間された色調または輝度を表現する場合がある。これは、いわゆる市松模様と呼ばれるものである。更に、2 画素を使用した市松模様の場合もある。この様な市松模様の場合に、定期的な誤差データのリセットにより、特定の画素に於いて誤差データの加算による桁上げが発生することがあり、この桁上がりによって、特定の模様が発生することがあった。

6

【0010】そこで、コンピュータ作成画像の場合に、その画像内容によって誤差拡散処理の内容を変えるために、画像データに基づいて、自然画像とコンピュータ作成画像を判別する必要があった。

[0011]

【課題を解決するための手段】発明は、上述した点に鑑みて創作されたものであり、画像状態に応じて所定のデジタル処理を行うために、画素毎に供給された画像データに基づき前記画像状態を検出する画像判別方法において、供給された画像データと1つ前の画像データの差を算出し、その差が所定値mより大きい場合は輝度差のある画像の境界部分と判別し、所定値m以下の場合は各色の同一画素の差が各々一致するか否かを検出し、該判別結果に基づき電気的に作られた画像であるか、自然画であるかを判別する画像判別方法である。

【0012】また、同一画面内に混在するコンピュータ作成画像と自然画像を判別するための画像判別方法において、供給された画像データと1つ前の画像データの差を算出し、該差が所定値mより大きい場合は、コンピュータ作成画像あるいは自然画像に拘わらず画像の境界部分と判別し、前記所定値m以下の場合は、前記供給された画像データの2つ前の画像データと1つ前の画像データが同一であり、且つ、他の色の同一画素における画像データが全て同一であることを検出し、更に、前記供給された画像データと1つ前の画像データが同一であり、且つ、他の色の同一画素における画像データが同一であることを検出し、何れの検出によっても同一と検出されない場合に自然画像であると判別し、それ以外はコンピュータ作成画像と判別する画像判別方法である。

【0013】更に、画素毎に供給される各画像データに 誤差データを加算し、該加算の結果得られた画像データ の所定数の上位ビットを画像表示データとし、残りの下 位ビットを次の画素の画像データに加算すべき誤差デー タとして蓄積することにより、前記画像データのビット 数より少ないビット数の前記画像表示データで表示可能 な階調数以上の階調情報を付加する誤差拡散処理におい て、コンピュータ作成画像の境界部分、あるいは、輝度 変化の大きな境界部分では、前記画像データに加算すべ き前記誤差データを供給された前記画像データの誤差デ ータに基づいて作成する処理と、自然画像における緩や かな画像変化部分では蓄積された前記誤差データを前記 画像データに加算する処理を選択するために使用される 画像判別方法であり、供給された前記画像データと1つ 前の画像データの差を算出し、該差が所定値mより大き い場合は、コンピュータ作成画像あるいは自然画像に拘 わらず画像の境界部分と判別し、前記所定値m以下の場 合は、供給された前記画像データの2つ前の画像データ と1つ前の画像データが同一であり、且つ、他の色の同 一画素における前記画像データが全て同一であることを 検出し、更に、供給された前記画像データと1つ前の画

像データが同一であり、且つ、他の色の同一画素における前記画像データが同一であることを検出し、何れの検出によっても同一と検出されない場合に自然画像であると判別し、それ以外はコンピュータ作成画像と判別する画像判別方法である。

【0014】上述の前記所定値mは、前記誤差データの 最上位ビットで表される値であることを特徴とする画像 判別方法である。また、3原色R, G, B, の画素の各 画像データに対して、供給された画像データと1つ前の 画像データとの差を算出し、該算出の結果、画像データ の差がmより大きい場合にコンピュータ作成画像あるい は自然画像の輝度変化の大きい画像境界部分と判別する 第1のステップと、前記第1のステップで差がm以下の 場合に、供給された各々の色の画像データの2つ前の画 像データと1つ前の画像データが全ての色で同一である ことを検出し、全て同一と検出された場合に、コンピュ ータ作成画像の輝度変化の小さい画像境界部分と判別す る第2のステップと、前記第2のステップで少なくとも 1つの色で同一と検出されなかった場合に、供給された 各々の色の画像データと1つ前の画像データが全て同一 であることを検出し、少なくとも1つの色で同一と検出 されなかった場合に、自然画像と判別する第3のステッ プと、前記第3のステップで全て同一と検出された場合 に、コンピュータ作成画像と判別し、供給された画像デ ータと次に供給される画像データとの差を算出し、該算 出の結果、画像データの差が前記mより大きい場合に は、2画素毎に変化するコンピュータ作成画像と判別 し、差がm以下の場合には、以降に輝度変化のないある いは輝度変化の小さい画像データが続くコンピュータ作 成画像と判別する第4のステップと、を備えた、画像判 別方法である。

【0015】更に、カラー画像を構成する各色の画像毎 に設けられ、各色の画像データに基づいて画像状態を判 別する画像判別装置において、ドットクロックに同期し て供給される画像データを1ドットクロックの期間遅延 する遅延回路と、前記供給された画像データと前記遅延 回路からの1画素前の画像データが供給され、その差の 絶対値を算出する減算回路と、該減算回路の出力を所定 値m及び「O」と比較し、前記減算回路の出力が所定値 mより大きい時第1の信号を発生し、「O」の時第2の 40 信号を発生する比較回路と、前記第1の信号を1ドット クロックの期間保持する第1の保持回路と、前記第2の 信号を1ドットクロック及び2ドットクロックの期間保 持する第2の保持回路と、該第2の保持回路に2ドット クロックの期間保持された前記第2の信号の各々の色の 論理積を得る第1の論理積回路と、前記第2の保持回路 に1ドットクロックの期間保持された前記第2の信号の 各々の色の論理積を得る第2の論理積回路と、前記第1 の保持回路と前記第1の論理積回路と前記第2の論理積 回路の各出力に基づいて、判別結果を示す信号を作成す 50

•

8

る論理回路とを備えた画像判別装置である。

【0016】また、画素毎に供給される各画像データに 蓄積された誤差データを加算する演算回路と、演算の結 果得られた画像データの所定数の下位ビットを次の画素 の誤差データとして蓄積し保持する誤差データ保持回路 と、前に供給された画素と非連続な関係にある画素に関 して、前記変化後の画像データが変化以前から連続して いたものと仮定して、供給された画像データの誤差デー タから、前記誤差データ保持回路に保持されるべき誤差 データを作成する誤差データ作成回路と、該誤差データ 作成回路によって作成された誤差データを前記誤差デー タ保持回路に保持された誤差データに変えて前記演算回 路に供給する選択回路と、前記演算回路の桁上げを禁止 する桁上げ禁止回路と、がカラー画像を構成する各色毎 に設けられてなる誤差拡散処理装置に使用される画像判 別装置において、ドットクロックに同期して供給される 画像データを1ドットクロックの期間遅延する遅延回路 と、前記供給された画像データと前記遅延回路からの1 画素前の画像データが供給され、その差の絶対値を算出 する減算回路と、該減算回路の出力を所定値m及び

「0」と比較し、前記減算回路の出力が所定値mより大きい時第1の信号を発生し、「0」の時第2の信号を発生する比較回路と、前記第1の信号を1ドットクロックの期間保持する第1の保持回路と、前記第2の信号を1ドットクロック及び2ドットクロックの期間保持する第2の保持回路に2ドットクロックの期間保持された前記第2の信号の各々の色の論理積を得る第1の論理積回路と、前記第2の保持回路に1ドットクロックの期間保持された前記第2の信号の各々の色の論理積を得る第2の論理積回路と、前記第1の保持回路と前記第1の論理積回路と前記第1の論理積回路と前記第1の論理積回路の各出力に基づいて、前記選択回路及び桁上げ禁止回路を制御する信号を作成する論理回路とを備えた画像判別装置である

【0017】上述の前記所定値mは、前記誤差データの 最上位ビットが表す数であることを特徴とする画像判別 装置である。

[0018]

【作用】自然画像及びコンピュータ作成画像の何れの場合にも、隣接する画素の輝度差がある程度大きい場合には、画像のエッジ部分と認識でき、この場合には、画像エッジの前後では画像に相関関係がないが、輝度差がないあるいは小さい場合には、自然画像とコンピュータ作成画像では、その画像処理、例えば、誤差拡散処理の方法が異なる。自然画像の場合には、各色の同一画素に於いてその隣接する画素の差が各色とも全て同じことはほとんどあり得ないことであるが、コンピュータ作成画像の場合には、各色共に隣接する画素の差が全く同一になることがほとんどである。

【0019】従って、上述の画像判別方法によれば、供

給された画像データと1画素前の画像データの差が所定 値mより大きい場合には、コンピュータ作成画像あるい は自然画像に限らず、輝度差の大きい画像のエッジと判 別される。また、前記画素の差が所定値m以下の場合に は、各色の同一画素の隣接する画素との差が全く同じで あるかどうかを検出し、同一であることが検出された場 合にはコンピュータ作成画像であると判別され る。

【0020】また、供給された画像データと1画素前の 画像データの差が所定値m以下の場合、各色の全てにお いて、供給された画像データの2つ前の画素の画像デー タと1つ前の画像データが同一である場合には、コンピ ュータ作成画像であり、2つ前の画素から同一画像デー タが連続し、供給された画像データが更に連続するもの であるか、あるいは、輝度差の小さいコンピュータ作成 画像であると判別される。各色の全てにおいて、2つ前 の画素と1つ前の画像データが同一であることが検出さ れなかった場合には、各色において、供給された画像デ ータと1つ前の画像データが同一であるかが検出され る。少なくとも1つの色で同一でなければ1画素前の画 像データとも所定値m以下の差であることから、自然画 像であると判別される。また、同一が検出された場合に は、1 画素前からコンピュータ作成画像が連続している と判別される。即ち、2画素を使用した市松模様の可能 性があると判別される。そこで、供給された画像データ の次の画素の画像データとの差が所定値mより大きいか 否かを検出する。所定値mより大きければ、2画素連続 した画像データがその次の画素から異なったものとなる こと、即ち、2画素使用の市松模様であることが判別さ れる。所定値m以下が検出された場合には、同一の画像 データが2 画素連続し、その次の画素の画像データは輝 度差の小さいコンピュータ作成画像であると判別され

【0021】また、本発明の画像判別装置によると、供 給された画像データを1ドットクロックの期間遅延する 遅延回路と減算回路によって、供給された画像データと その1画素前の画像データとの差が算出される。その算 出結果は、比較回路によって所定値mと比較され、ま た、「0」か否かが検出される。差が所定値mより大き いことを示す第1の信号は1ドットクロックの期間第1 の保持回路に保持されるので第1の保持回路の出力は、 供給された画像データと1つ前の画像データの差の結果 を示す信号となり、また、第1の保持回路の入力の信号 は、供給された画像データと次の画像データの差の結果 を示す信号となる。更に、比較回路の結果差が「0」を 示す第2の信号は、1ドットクロック及び2ドットクロ ックの期間保持する第2の保持回路に保持されるので、 第2の保持回路の出力信号は、供給された画像データと 2つ前の画像データが同一か否かを示す信号と、供給さ 50 10

れた画像データと1つ前の画像データが同一か否かを示す信号となる。従って、第1の論理積回路は、各々の色における2画素前と1画素前の画像データが全て同一であることを検出し、第2の論理積回路は、各々の色における1画素前の画像データと供給された画像データが全て同一であることを検出することになる。そして、論理回路は、比較回路の第1の信号、第1の倫理積回路の出力信号、第2の論理積回路の出力信号に従って、判別結果を示す信号を作成する。

【0022】更に、誤差拡散処理装置に上記画像判別装置を使用した場合、判別結果を示す信号を作成する論理回路は、誤差拡散処理装置の選択回路と桁上げ禁止回路を制御する信号を発生し、コンピュータ作成画像の場合には、作成された誤差データを画像データに加算する動作と、誤差データの加算により発生する桁上がりを禁止する動作と、自然画像の場合には、誤差データ保持回路に保持された誤差データを画像データに加算する動作を制御し、画像に応じた処理を行うものである。

[0023]

【実施例】図1は、本発明の実施例を示すフロー図であり、カラー画像を構成するR, G, Bの各々の画像に対して処理される画像判別方法である。更に、この画像判別方法は、図2に示される画像パターンを判別する方法である

まず、図2について説明する。図2は、1色分の画像データ列を示す図であり、1水平ライン上の画素(n-4からn+3)と画像データが示されている。図2の

(a) は、自然画像の場合であり、画素n-4からn-1までの画像データDa1, Da2, Da3, Da4の各々の画像データの差は所定値m以下であり、更に、画素n-4以下の画像データも同様に各々の差は所定値m以下であり、また、画素nからn+3の画像データDb1, Db2, Db3, Db4の各々の差も所定値m以下であるが、画素n-1の画像データDa4と画素nの画像データDb1の差は所定値mより大きく、この部分は画像のエッジとなる。即ち、画素n-1までは互いに相関のある緩やかな変化であり、画素n以降も互いに相関のある緩やかな変化であるが、エッジの前後では相関はない。

【0024】図2の(b)、(c)、(d)は、何れもコンピュータによって作成された画像の例を示している。(b)では、画素n-4以前から画素n-1までは同一の画像データDaが連続し、画素n以降は画像データDbが連続している。従って、画素n-1とnの境目がエッジとなる。(c)は、画素n-4以前から画像データDaとDbが画素毎に交互に配置された場合であり、この様な、画素パターンは、コンピュータにおいて、画像データでは表現できない中間色のフラット画像を作る場合に用いられる。即ち、互いの差が所定値mより大きい画像データDaとDbを画素毎に交互に出力す

ることによって、その中間色を得ようとする場合である。即ち、市松模様と呼ばれるパターンである。(d)は、(c)と同様に中間色を得るためのパターンであるが、互いの差が所定値mより大きい画像データDaとDbが2画素毎に交互に配置されたものである。即ち、2画素を使用した市松模様である。この場合も画素n-4以前も同様のパターンになっている。

【0025】図2に示された様な自然画像とコンピュータ作成画像とが1画面内に混在するようなマルチメディア画面の画像データを誤差拡散処理する場合、図2の画像パターンを判別し、各々の画像に応じた処理をする必要がある。そこで、図1に示された方法を説明する。まず、ステップ1において、供給された画像データDX(Xは画素位置を示す)と1画素前の画像データD(X-1)の差の絶対値を算出する。この差が所定値mより大きい場合には、画像のエッジと判別する。即ち、図2の

- (a) では、画素 n の画像データが供給された場合、
- (c) では各画素の画像データが供給された場合、

(d)ではn-4, n-2, n, n+2の画像データが供給された場合である。(b)については、画素nの画 20像データが供給されたときであるが、画素n-1の画像データn0 をが所定値mより大きい場合である。この様に、画像のエッジと判別された場合には、エッジまでに蓄積された誤差データは無視され、エッジ以降の画像データに加算すべき誤差データを作成するが、その誤差データが加算された結果の桁上がりが禁止される処理を行う。詳しくは後に説明する。

【0026】ステップ1において、差が所定値m以下の 場合、即ち、図2の(a)では画素nを除く全ての画 素、(b)では、画素nを除く全ての画素(但し、画像 30 データDaとDbの差が所定値m以下であれば画素nも 含まれる)、(d)では画素n-3, n-1, n+1, n+3の場合には、ステップ2において、供給された画 素 X の 2 つ前の画像データ D (X-2) と 1 つ前の画像デー タD(X-1)の差の絶対値を算出し、この値が「0」であ るか否か、即ち画像データが同一であるか否か、及び、 カラー画像を構成する全ての色R, G, Bについて成立 するか否かを検出する。ここで、1つの色の画像データ だけの検出では、自然画像でも画像データが同一となる 場合があるが、全ての色において同一が検出されるの は、ほとんどがコンピュータ作成画像である。ステップ 2において、全ての色において同一が検出されるのは、 図2の(b)の場合で、画素n+1以外の画素である。 画素 n + 1 の場合は後に説明するステップ 4 において検 出される。ステップ2において全ての色の同一が検出さ れた場合には、画像データに加算すべき誤差データを作 成し、桁上がりのある誤差拡散処理がなされる。詳しく は後に説明する。

【0027】ステップ2において、何れかの色において同一が検出されなかった場合には、ステップ3におい

て、供給された画像データDXと1つ前の画像データD (X-1) の差の絶対値が「0」であり、即ち、画像データが同一であり、且つ、全ての色において同一が成立するか否かが検出される。ここで同一と検出されないのは、図2の (a) に示された自然画像の場合であり、この場合には、通常のリセット付きの誤差拡散処理を行う。また、全ての色において同一と検出されるのは、図2の (b) における画素 n+1 の場合と、(d) の画素 n-3, n-1, n+1, n+3 の場合である。この場合にはステップ4の検出がなされる。

【0028】ステップ4では、供給された画素 X の画像 データD X と次に供給される画像データD (X+1) の差の絶 対値が所定値m より大きいか否かが検出される。即ち、次の画素の画像データとの差がm より大きいのは、図2の(d)の2画素を使用した市松模様のパターンであり、この場合には、桁上がりのない誤差作成が行われる。一方、所定値m以下の場合は、図2の(b)の画素 n+1の場合であり、この時は、桁上がりを行う誤差作成の誤差拡散処理を行う。

【0029】この様に、ステップ1から4までの検出を行うことによって、自然画像あるいはコンピュータ作成画像に拘わらず、輝度差の大きいエッジ部分を検出し、また、コンピュータ作成画像と自然画像の判別が行える。図1の実施例において、所定値mは、画像データが8ビットで下位4ビットを誤差データとして誤差拡散処理を行う場合、下位4ビットの最上位ビットで表される数値、即ち、「8」と設定した場合に、コンピュータ作成画像のエッジと自然画像のエッジの判別が最適に行え、誤差拡散処理が効果的に行えることが、色々な画像の実験で判った。

【0030】次に、上述の画像判別方法によって判別された画像に対する誤差拡散処理について以下に述べる。図3は、誤差拡散処理装置のブロック図であり、R、G、Bの各色の原画像データの出力部と各色のLCDドライバとの間に各々設けられる装置の一色分を示すものであり、8ビットの原画像データGDを処理して、4ビットの画像表示データHDとして4ビット入力のLCDドライバに出力する装置である。

【0031】図3の誤差拡散処理装置に於て、ラッチ回路21は、ドットクロックDCKに同期して入力される8ビットの原画像データGDを順次保持する回路であり、具体的には8個のDーFFから構成される。演算回路22はラッチ回路21から出力される画像データGDとセレクタ23から出力される4ビットの誤差データEDを加算する8ビットの加算回路である。この演算回路22の8ビット出力の処理された画像データのうち、上位4ビットはドットクロックDCKによってラッチ回路24に保持され、画像表示データHDとしてLCDの4ビット入力デジタルドライバに供給される。ラッチ回路24は、4個のDーFFで構成される。

【0032】一方、演算回路22の8ビット出力の処理画像データの下位4ビットは、次の画素の画像データに加算すべき誤差データENとして誤差データ保持回路25に供給される。誤差データ保持回路25に保持された誤差データENをそのままセレクタ23に供給する動作と「0000」のデータを供給する動作とがリセット制御回路27の出力RESによって制御される。誤差データ保持回路25は、4個のDーFFから構成され、保持動作はドットクロックDCKによって制御される。従って、誤差データ保持回路25は、1画素前までに蓄積された誤差データを保持する。

【0033】リセット制御回路27は、画像データGDの下位4ビット、即ち、誤差データGDEに基づいて、誤差データEDをリセットする画素位置を決定する複数のリセットパターンから、その誤差データに対応する最適なリセットパターンを選択し、リセット回路26を制御するものであり、更に、ラッチ回路21に保持された画像データGDの画素が、選択されたリセットパターンによって決定されたリセット画素位置からどのくらい離れているかを示す画素距離データPDDを出力する回路である。

【0034】画素距離データPDDが供給された誤差デ ータ作成回路28は、ラッチ回路21に保持された画像 データGDが前の画素の画像データGDと異なった場 合、即ち、画像のエッジとして認識される場合に、ラッ チ回路21に保持された変化後の画像データGDが以前 から連続して供給されているものと仮定したときに、現 在の画素、即ち、ラッチ回路21に保持された画像デー タGDの画素に加算されるべき誤差データME1を作成 30 すると共に、その次の画素の画像データGDに加算すべ き誤差データME2を作成する回路である。誤差データ 作成回路28の具体的な作用については、後に詳細に説 明するが、その構成は、画素距離データPDDに「1」 を加算する加算回路29と、画素距離データPDDに 「2」を加算する加算回路30と、ラッチ回路21に保 持された画像データの誤差データGDEと加算回路29 の出力を乗算する乗算回路31と、同様に、誤差データ GDEと加算回路30の出力を乗算する乗算回路32と から構成され、乗算回路31の出力が誤差データME1 としてセレクタ23に出力され、乗算回路32の出力が 誤差データME2としてセレクタ23に出力される。

【0035】このセレクタ23は、画像データGDの連続性及び非連続性の状況によって、誤差データME1、ME2、及び、リセット回路26を介した誤差データ保持回路25の出力を選択出力する回路であり、その動作は、図1に示された画像判別方法を採用した画像判別回路33の制御信号SELによって制御される。一方、ラッチ回路21と演算回路22の間にマスク回路34が設けられる。このマスク回路34は、8ビットの画像デー 50

タGDの内、下位4ビットの信号ラインに設けられる。即ち、誤差データGDEを通過させる動作と、誤差データGDEを可過させる動作と、誤差データGDEをマスクして演算回路22には「0000」のデータを印加する動作とを行う。この動作の制御は、画像データGDの連続性及び非連続性の状況に従い、画像判別回路33の制御信号MSKによって行われる。従って、誤差データGDEがマスクされた場合には、セレクタ23によって選択された誤差データEDが演算回路22において加算されても上位4ビットに桁上がりが発生せず、セレクタ23の誤差データEDがそのまま誤差データ保持回路25に保持されることになり、ラッチ回路21に保持された画像データGDには誤差データEDが加算されないことになる。詳しくは後に説明する。

【0036】次に、リセット制御回路27について、図 4を参照して説明する。リセット制御回路27は、4ビ ットの誤差データGDEをデコードすることによって、 16本のデコード出力を発生する誤差デコード回路35 と、デコード出力に従って、5つの設定されたリセット パターンの1つを選択するパターン選択信号発生回路3 6と、5つのリセットパターン、及び、リセット画素位 置からの現在の画素の距離を示す画素距離データを発生 するためのリセットパターン発生回路37、38、3 9、40、41と、リセットパターンを発生するため に、水平同期信号HSYNCをカウントする4ビットの Hラインカウンタ42と、リセットパターン発生回路3 7~41の内の1つをパターン選択信号発生回路36の 出力の基づいて選択するセレクタ43から構成されてい る。本実施例においては、リセットパターンは5種類で あり、誤差デコード回路35のデコード出力に従ってパ ターン選択信号PTSELを発生するパターン選択信号 発生回路36は、後に詳細に説明するが、誤差データの 値が「1」、「15」の時に第1のリセットパターンを 選択し、誤差データの値が「2」、「3」、「8」、 「13」、「14」の時に第2のリセットパターンを選 択し、誤差データの値が「4」、「6」、「10」、 「12」の時に第3のリセットパターンを選択し、誤差 データの値が「5」、「11」の時に第4のリセットパ ターンを選択し、誤差データの値が「7」、「9」の時 に第5のパターンを選択するように動作する。

【0037】一方、リセットパターン発生回路37~41は、各々第1、第2、第3、第4、第5のリセットパターンを発生する回路であり、Hラインカウンタ42に計数された水平ライン毎に、各リセットパターンに応じたリセット信号を発生し、誤差データENがリセットされる画素位置を決定する。Hラインカウンタ42は、垂直同期信号VSYNCによってリセットされ、水平同期信号HSYNCを計数することによって、16本の水平ラインを繰り返し計数する。本実施例では、誤差データのビット数が4ビットであるために、水平方向の画素数16×垂直方向のライン数16の領域でリセットパター

ンが設定され、この領域(パターン領域)が画面上に繰

【0038】リセットパターン発生回路37~41の各々は、図5に示されたプロック図の如く、Hラインカウンタ42の計数値をデコードするHラインデコーダ45と、ドットクロックDCKを計数する4ビットのドットカウンタ46と、Hラインデコーダ45の出力によってドットカウンタ46に水平ラインに応じたプリセットデータを発生するプリセットデータ発生回路47とから構成される。

【0039】Hラインデコーダ45は、Hラインカウン

り返される。

タ42の計数値、即ち、表示するラインがパターン領域 の何れのラインにあるかを検出するものである。そし て、そのパターン領域の各ラインに応じたプリセットデ ータがプリセットデータ発生回路47に設定され、Hラ インデコーダ45の出力によって選択される。この選択 されたプリセットデータは、水平同期信号HSYNCに よって、ドットカウンタ46にプリセットされる。ま た、各ライン毎に設定されたプリセットデータが、リセ ットパターン発生回路37~41において異なるため に、第1ないし第5のリセットパターンが作成できるの である。リセット信号RESnは、ドットカウンタ46 の計数値が「15」の時、出力されるものである。ま た、ドットカウンタ46のカウント値CNTnは、画素 距離データとしてパターン選択回路43に出力される。 【0040】一方、画像判別回路33は、図6に示され る如く構成される。図6において、供給された画像デー タGDが印加されたラッチ回路48は、8個のD-FF によって構成され、ドットクロックDCKによって、画 像データを1画素分遅延する遅延回路である。従って、 減算回路49には供給された画像データGDとその1画 素前の画像データが印加される。減算回路49は、1画 素前の画像データから供給された画像データGDを引き 算し、その絶対値出力SUBを比較回路50に出力す る。比較回路50は、所定値m、本実施例の場合には 「8」との比較及び「0」との一致を検出する回路であ り、出力SUBが「8」より大きい場合には第1の信号 Aを「H]レベルとする。また、出力SUBが「O」の 場合には第2の信号Bを「H] レベルにする。信号A は、第1の保持回路を構成するD-FFのラッチ回路5 1に印加され、ドットクロックDCKによって1画素の 期間保持される。

【0041】また、信号Bは、DーFFからなるラッチ回路52に印加され、ラッチ回路52の出力Bxは、DーFFのラッチ回路53に印加される。このラッチ回路52及び53は、ドットクロックDCKによって、1画素の期間及び2画素の期間信号Bを保持する第2の保持回路を構成する。従って、ラッチ回路51の出力Axが画素Xに対する出力、即ち、D(X-1)-DXの結果を示す信号とすると、比較回路50の出力Aは、DX-D(X+1)

16

の結果を示す信号となる。一方、ラッチ回路52の出力 Bxは、D(X-1) - DXの結果を示す信号であり、ラッチ 回路53の出力Bx-1は、D(X-2)-D(X-1)の結果を示 す信号となる。ANDゲート54は、第1の論理積回路 であり、ラッチ回路53の出力Bx-1(カラー画像Rと する) と共に各色G, Bの同じ出力が印加され、ラッチ 回路51の出力Axの反転信号がインバータ59によっ て印加される。即ち、ANDゲート54は、各カラー画 像の判別において、D(X-2)-D(X-1)=0が全て成立す るか否かを検出するものであり、図1のステップ2の検 出を行うものである。ANDゲート55は、第2の論理 積回路であり、ラッチ回路52の出力Bxと共に各色 G、Bの同じ出力が印加され、更に、ANDゲート54 の反転出力がインバータ56によって印加される。即 ち、ANDゲート55は、各カラー画像の判別におい て、D(X-1)-DX=Oが全て成立するか否かを検出する ものであり、図1のステップ3の検出を行うものであ る。

【0042】ラッチ回路51の出力Axは、図1のステップ1の判別結果を示すものであるから、出力AxがHレベルの場合には、桁上がり禁止の誤差作成の処理を行うために、出力Axは、ORゲート57及び58に印加される。ORゲート57の出力MSKは、図3のマスク回路34を制御し、画像データGDの誤差データをマスクするものである。また、ORゲート58の出力SEL2は、セレクタ23を制御し、作成された誤差データME2を選択するものである。

【0043】ANDゲート54の出力は、ORゲート6 0に印加される。即ち、ANDゲート54に於いて一致 が検出された場合は、桁上がりのある誤差作成の処理を 行う場合であり、ORゲート60の出力SEL1は、セ レクタ23を制御して、作成された誤差データME1を 選択する。更に、ステップ3の検出結果を示すANDゲ ート55の出力は、ANDゲート61及び62に印加さ れる。また、ANDゲート62には、ステップ4の結果 を示す信号A(X+1)が印加され、ANDゲート61には 信号A(X+1)の反転信号がインバータ63によって印加 される。従って、ANDゲート55において一致が検出 されたとき、ステップ4の検出が「8」より大きい場合 には、桁上がり禁止の誤差作成の処理とするために、A NDゲート62の出力は、ORゲート57及び58に印 加され、また、「8」以下の場合には、桁上がり有りの 誤差作成の処理とするために、ANDゲート61の出力 はORゲート60に印加される。

【0044】ここで、ANDゲート54及びANDゲート55において一致が検出されなかった場合、即ち、自然画像の場合には、出力MSK, SEL1, SEL2は、何れもLレベルとなるため、セレクタ23は、誤差データ保持回路25の出力を選択し、マスク回路34は、画像データGDの誤差データをそのまま出力するた

め、リセット制御回路27に基づく通常の誤差拡散処理 が行われる。

【0045】次に、本実施例におけるリセットパターン 及びその時の桁上がり画素位置の例、即ち、16×16 のパターン領域を図7から図11に示す。図7から図1 1において、横方向には画素位置の番号が付され、縦方 向には、ライン番号が付されている。図7の(a)は、 リセットパターン発生回路37に設定された第1のリセ ットパターンを示すパターン領域の模式図である。この リセットパターンは画像データの誤差データが「1」及 び「15」の場合に選択されるパターンである。このパ ターンにおいては、ライン「1」の時には、最初の画素 「1」でリセットされる。リセット回路26を動作させ るのは、リセットされる画素がドットクロックDCKに よってラッチ回路21にラッチされた時であるから、ド ットカウンタ46にプリセットされるプリセットデータ は「15」の1つ前、即ち、「14」である。ライン 「2」の時には、プリセットデータは「8」、ライン 「3」の時にはプリセットデータ「2」の如く、図に記 載されている様に、各ラインに対応したプリセットデー 20 タが決められている。このリセットパターンでは、次の ラインのリセット画素位置は、前ラインに対して6画素 右にずれている。従って、例えば、誤差データGDEが 「1」の連続した画面では、図7の(b)に示される# 印の画素位置で桁上げが発生する。

【0046】図8の(a)は、リセットパターン発生回路38に設定された第2のリセットパターンを示すパターン領域の模式図である。このリセットパターンは、前ラインに対して3画素右にリセット画素位置をずらしたパターンであり、画像データの誤差データが「2」、「3」、「8」、「13」、及び、「14」の場合に選択されるパターンである。このパターンにおいては、ライン「1」の時には、最初の画素「1」でリセットされる。従って、プリセットデータは「14」である。ライン「2」の時には、プリセットデータは「11」、ライン「3」の時にはプリセットデータ「8」の如く、図に記載されている様に、各ラインに対応したプリセットデータが決められている。従って、例えば、誤差データGDEが「8」の連続した画面では、図8の(b)に示される#印の画素位置で桁上げが発生する。

【0047】図9の(a)は、リセットパターン発生回路39に設定された第3のリセットパターンを示すパターン領域の模式図である。このリセットパターンは、前ラインに対して14画素右にリセット画素位置をずらしたパターンであり、画像データの誤差データが「4」、「6」、「10」、及び、「12」の場合に選択されるパターンである。このパターンにおいては、ライン「1」の時には、最初の画素「1」でリセットされる。従って、プリセットデータは「14」である。ライン「2」の時には、プリセットデータは「0」、ライン

15

「3」の時にはプリセットデータ「2」の如く、図に記載されている様に、各ラインに対応したプリセットデータが決められている。従って、例えば、誤差データGD Eが「4」の連続した画面では、図9の(b) に示される#印の画素位置で桁上げが発生する。

【0048】図10の(a)は、リセットパターン発生

回路40に設定された第4のリセットパターンを示すパターン領域の模式図である。このリセットパターンは、前ラインに対して11 画素右にリセット画素位置をずらしたパターンであり、画像データの誤差データが「5」、及び、「11」の場合に選択されるパターンである。このパターンにおいては、ライン「1」の時には、最初の画素「1」でリセットされる。従って、プリセットデータは「14」である。ライン「2」の時には、プリセットデータは「3」、ライン「3」の時にはプリセットデータ「8」の如く、図に記載されている様に、各ラインに対応したプリセットデータが決められている。従って、例えば、誤差データGDEが「5」の連続した画面では、図10の(b)に示される#印の画素位置で桁上げが発生する。

回路41に設定された第5のリセットパターンを示すパターン領域の模式図である。このリセットパターンは、前ラインに対して13画素右にリセット画素位置をずらしたパターンであり、画像データの誤差データが「7」、及び、「9」の場合に選択されるパターンである。このパターンにおいては、ライン「1」の時には、最初の画素「1」でリセットされる。従って、プリセットデータは「14」である。ライン「2」の時には、プリセットデータは「1」、ライン「3」の時にはプリセットデータ「4」の如く、図に記載されている様に、各ラインに対応したプリセットデータが決められている。従って、例えば、誤差データGDEが「7」の連続した画面では、図11の(b)に示される#印の画素位置で

【0049】図11の(a)は、リセットパターン発生

【0050】この様に、本実施例では、5種類のリセットパターンを設定しているが、基本的には、各画素データの各々の値に応じた15種類のリセットパターンがある。しかし、誤差データの「0」から「7」までの桁上がり画素位置と「8」から「15」までの桁上がりしない画素位置は、反転パターンとなる。即ち、桁上がり画素位置を均一にするパターンと、桁上がりしない画素位置を均一にするパターンは同じにできるのである。更に、本実施例では、画面の均一性にあまり差のないリセットパターンを共通化して、5種類にまとめた。

桁上げが発生する。

【0051】以上、図7〜図11に示されたように、誤差データGDEの内容によって、リセットパターンを変えることによって、画像データが同一、即ち、フラットな画面において、特定の画差データによって生じる模様の発生が防止できる。次に、リセットに基づく誤差拡散

る。

ついて説明する。

ンが選択される。

処理、桁上がり有りの誤差作成に基づく誤差拡散処理、 及び、桁上がり禁止の誤差作成に基づく誤差拡散処理に

1. リセットに基づく誤差拡散処理:画像判別回路33 において、自然画像と判別された場合に行われる処理である。1 画素前の処理された画像データの誤差データE Nが誤差データ保持回路25に保持されており、この誤差データENがセレクタ23によって演算回路22に印加され、演算回路22に於いて、処理すべき画像データ G D に加算される。この時、上述した如く、リセット制 10 御回路27によって誤差データG D E に基づいたリセットパターンが選択され、そのリセットパターンに基づいたリセットパターンが選択され、そのリセットパターンに基づいたリセットがなされる。図2の(a)において、エッジと検出される画素nを除いた全ての画素でこの処理が行われる。

2. 桁上がり有りの誤差作成による誤差拡散処理:これは、図2の(b)の如く、連続して同一の画像データDaが供給され、画素n以降に差が「8」以下の異なった画像データDbが連続して供給される場合に処理される。例えば、画像データDaの誤差データGDEが「1」の場合、誤差デコード回路35、パターン選択信号発生回路36及びパターン選択回路43によって、リセットパターン発生回路43の出力RES1及びCNT1が選択される。即ち、図7に示されたリセットパター

【0052】一方、画像判別回路33の出力SEL1に より、セレクタ23は、誤差データME1を選択し演算 回路22に供給している。ここで、ラッチ回路21に保 持された画像データGDの画素が、図2の(b)の画素 n-4であり、図7の(a)に示されたライン「2」の 画素「7」であるとすると、ドットカウンタ46の計数 値は「15」であるためリセット信号RES1が発生す る。しかし、このリセット信号RES1は、自然画像の 場合に有効であるが、本処理においては、無関係な信号 となる。本処理では、画素距離データPDDが「15」 であるため、加算回路29において「1」が加算される 結果、その出力は「0」となる。そして、乗算回路31 において、誤差データGDEと「0」が乗算されるた め、作成された誤差データME1は、「O」となる。従 40 って、演算回路22では画像データDaに「0」が加算 されることになる。即ち、誤差データがリセットされた ことになる。

【0053】次に、画素n-3 (画素位置8) になると、画素距離データPDDは、「0」となり、加算回路29の出力は「1」となる。これにより、誤差データGDEとの乗算によって算出された誤差データME1は「1」となり、演算回路22に印加される。従って、次の画素n-3には誤差データが加算されることになる。次に、画素n(=11)において画像データDbに変化50

する。画像データDbの誤差データGDEが「8」とす ると、リセット制御回路27は、リセットパターン発生 回路38によって作成されたリセットパターン、即ち、 図8の(a)に示されたリセットパターンを選択する。 この時、リセットパターン発生回路38のドットカウン タ46の計数値CNT2がパターン選択回路43によっ て選択されて、画素距離データPDDとして誤差データ 作成回路28に供給される。誤差データ作成回路28 は、画像データDbが変化前から連続していたと仮定し て、画素n (=11) に加算されるべき誤差データED を作成するものである。図8の(a)から判るように、 ライン「2」の画素「11」に加算されるべき誤差デー タEDは、リセット画素位置「4」から誤差データGD Eが7回加算されたデータである。そこで、ドットカウ ンタ46の計数値は、画素n (=11) において「6」 である(即ち、一つ前の画素位置を示している)ので、 加算回路29において「1」を加算する。加算された数 値「7」と誤差データ「8」を乗算回路31によって乗 算し、その乗算結果の下位4ビットが加算すべき誤差デ ータEDとなり、ME1に出力される。従って、セレク タ23で選択された誤差データME1が演算回路22に よって画素 n (=11)の画像データDbと加算され る。画素n+1以降の画素においても同様の動作によっ て誤差データが作成されて画像データGDに加算され

き誤差データME1が作成され、変化後の画素の画像デ ータGDが変化前から連続しているものと仮定した誤差 拡散がなされる。本処理においては、画像データGDの 変化時のみならず、同一の画像データGDが連続してい る場合にも算出した誤差データを使用しているが、画像 データGDの変化時のみ作成された誤差データを使用 し、画像データGDが連続しているときには、リセット に基づく誤差拡散処理をしても結果は、同じになる。し かし、その場合には図1のステップ2とステップ4の結 果の後に、D(X-1)-DXが「O」になることを検出する ステップが必要になり、検出回路も複雑になる。 3. 桁上がり禁止の誤差作成に基づく誤差拡散処理:こ の処理は、図2の(c)及び(d)の如く、画像データ DaとDbの差が「8」より大きい場合に対応する処理 である。図2の(c)及び(d)の市松模様あるいは2 画素を使用した市松模様の場合に、誤差拡散処理を行う と特定の模様が発生してしまうことがあるので、この場 合には誤差拡散処理を行わないようにしたものである。 しかし、単純に差が「8」より大きいことを検出して、

誤差拡散をやめてしまうと、図2の(a)の自然画像において、画素n以降に同一の画像データDb1が連続し

た場合に、画素n以降の誤差データの蓄積がないために

画像が悪化する場合がある。そのために、本処理は、輝

度差の大きなエッジを検出した場合には画素nの画像デ

【0054】以上の動作により、画素nに加算されるべ

ータには誤差データの加算をやめるが、次の画素n+1の画像データに加算されるべき誤差データを作成しておくものである。

【0055】画素nにおいて画素n-1との差が「8」 より大きいと検出されると、ラッチ回路51の出力によ り、出力MSK及びSEL2がHレベルになる。これに より、セレクタ23は誤差データME2を演算回路22 に印加し、マスク回路34は誤差データGDEをマスク する。画像データDbの誤差データGDEが前述と同様 に「8」であり、画素 n の画素位置が、ライン「2」の 10 画素「11」であるとする。そこで、画素 n の画像デー タGDが以降も続くものとした場合に、画素 n + 1 (= 12)に加算されるべき誤差データEDは、画素「4」 のリセット位置から誤差データ「8」が8回加算された データである。そこで、ドットカウンタ46の計数値 「6」に加算回路30において「2」が加算される。加 算されたデータ「8」は、乗算回路32において誤差デ ータ「8」と乗算される。乗算結果の下位4ビットが誤 差データME2として出力される。従って、セレクタ2 3で選択された誤差データME2は、演算回路22にお 20 いて加算されるが、画像データGDの下位4ビットは 「0」であるから、加算によって桁上げは発生せず、そ の出力の下位4ビットには、誤差データME2がそのま ま出力される。この誤差データENは、誤差データ保持 回路25に保持される。従って、この場合には、画素 n の画像データGDには誤差データEDの加算は実質的に 行われず、画素n+1 (=12) に加算されるべき誤差 データENが作成される。

【0056】そして、画素n+1になったとき、図2の (c)の如く、画素n+1と画素nの画像データの差、または、図2の(d)の如く、画素n+1と画素n+2の画像データの差が「8」より大きい場合には、上述と同じ動作によって、セレクタ23は、誤差データME2を選択するため、誤差データ保持回路25に保持された誤差データENは、画素n+1の画像データGDには加算されない。

【0057】一方、自然画像に於いて、画素n+1の画像データGDが画素nと同じであれば、セレクタ23によって誤差データ保持回路25に保持された誤差データENが選択されて画像データGDに加算される。

[0058]

【発明の効果】上述の如く本発明によれば、自然画像またはコンピュータ作成画像に拘わらず輝度差の大きな画像のエッジ部分を検出すると共に、コンピュータ作成画像を正確に検出することができるものである。更に、コンピュータ作成画像の中でも、完全にフラットな画像であるか、あるいは、1 画素を使用した市松模様であるか、あるいは、2 画素を使用した市松模様であるかが正確に検出できるものである。従って、本発明の画像判別

方法、及び、画像判別装置と画像の内容に応じた誤差拡散処理を組み合わせることにより、関連のない左側の画像が右側の画像に悪影響を及ぼさないという利点とともに、1画素の市松模様、及び、2画素の市松模様の場合には、特定の模様の発生が防止できる。

【0059】この様に、入力ビット数に制限のある、即ち、階調数が制限されたLCD表示装置等にコンピュータ作成画像と自然画像が混在する画像を表示する場合に、その画質の向上に大きく寄与するものである。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例を示すフロー図である。

【図2】図1に示された実施例によって判別される画像 データのパターンを示す図である。

【図3】誤差拡散処理装置を示すブロック図である。

【図4】図3に示された一部ブロックの詳細な構成を示すブロック図である。

【図5】図4に示された一部ブロックの詳細な構成を示すブロック図である。

【図6】図3に示された画像判別回路の詳細な構成を示すプロック図である。

【図7】第1のリセットパターン及び画面を示す模式図である。

【図8】第2のリセットパターン及び画面を示す模式図 である。

【図9】第3のリセットパターン及び画面を示す模式図である。

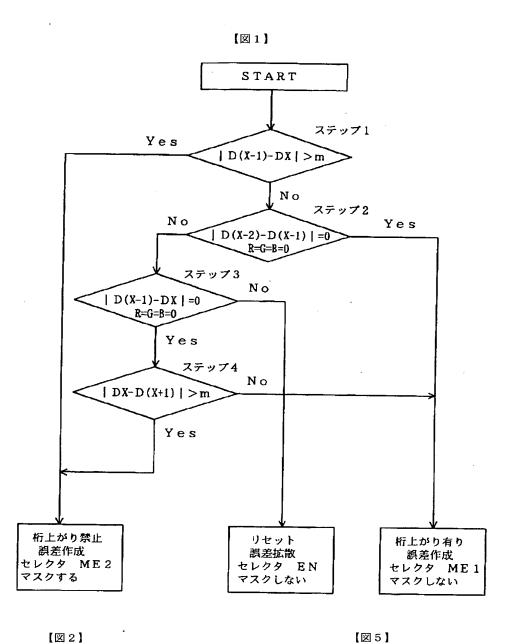
【図10】第4のリセットパターン及び画面を示す模式 図である。

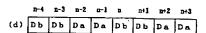
【図11】第5のリセットパターン及び画面を示す模式 図である。

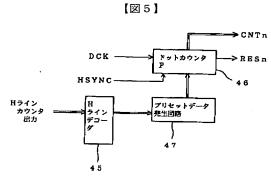
【図12】従来例を示すブロック図である。

【符号の説明】

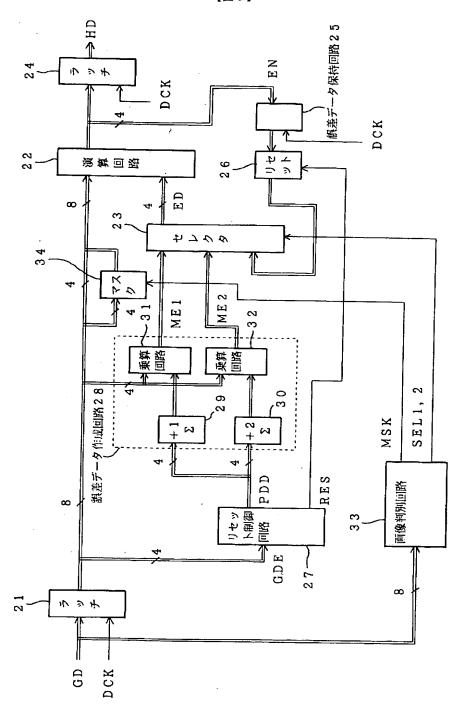
2 1	•	ラッチ回路
2 2		演算回路
2 3		セレクタ
2 4		ラッチ回路
2 5		誤差データ保持回路
2 6		リセット回路
2 7		リセット制御回路
2 8		誤差データ作成回路
29,	3 0	加算回路
31、	3 2	乗算回路
3 3		画像判別回路
3 4		マスク回路
4 8		ラッチ回路
4 9		減算回路
5 0		比較回路
51、	5 3	ラッチ回路



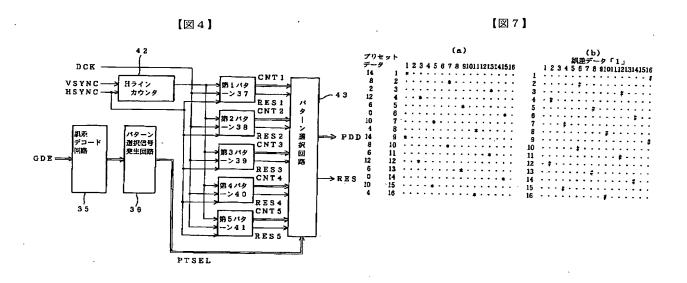








4

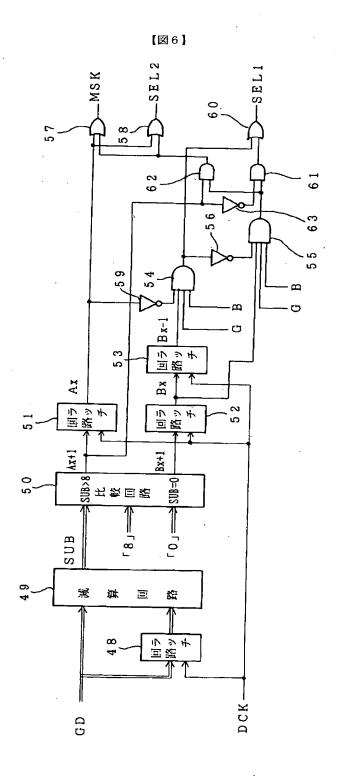


[図8]

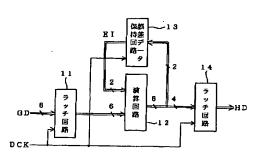
	(a)	. (Ъ)		(a)	(b)
ブリセ		調差データ「8」	プリセット		製造データ「4」
データ	1 2 3 4 5 6 7 8 910111213141516	1 2 3 4 5 6 7 8 910111213141516		1 2 3 4 5 6 7 8 910111213141516	1 2 3 4 5 6 7 8 910111213141516
14	1 ***********	1 - 4 - 4 - 4 - 4 - 4 - 2 - 2		* · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1 # # # #
11	2 *	2 + - + - + - + - + - + - + - + - + - +		• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	2 - 1 2 2 2
8	3	3 / * - * - * - * - * - * - * - * - * - *		• • • • • • • • • • • • • • • • • •	3
5	4	4 - 4 - 4 - 4 - 4 - 4 - 4 - 4 - 4 - 4 -	7 7	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	. 4 - 4 2 2
2	5	5 - 4 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2	, ,	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	5 * * * * * * * * * * * * * * * * * * *
15	6	6 * * * * * * * * * * * * * * * * * * *		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	. 6 - # #
12	7	7		• • • • • • • • • • • • • • • • • •	7
9	8	8		• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	8 - # # #
6	9	9	17 0	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	9
3	10	10	0 10	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	10
0	11	11	2 11 '	· • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	11
13	12	12 * * * * * * * * * * * * * * * * * * *	- 16 ·	· • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	12 * * * * * * * * * * * * * * * * * * *
10	13	13		· • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	13
7	14	14 * * * * * * * * * * * * * * * * * * *	0 14 ,	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	14
4	15	15		*	15
1	16	16	12 16 •		16 - 4 2

[図10] 【図11】

	(a)	(b)	(A)	(b)
ブリセ		鉄差データ「5」	プリセット	観差データ「7」
データ	1 2 3 4 5 6 7 8 910111213141516	1 2 3 4 5 6 7 8 910111213141516	データ 12345678910111213141516	1 2 3 4 5 6 7 8 910111213141516
14	1 *************	1	14 1 * • • • • • • • • • • • • • • • • • •	1
3	2	2	1 2	2 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2
8	3	3	4 3	3
13	. 4	4 # # # #	7 4	4 4 - 4 - 5 - 5 - 5 - 5 - 5 - 5 - 5
2	5	5	10 5 *	5
7	6	6 # - 1 2 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2	13 6 - *	6 *
12	7	7	0 7	7 * * * * * * * * * * * * * * * * * * *
1	8	8	3 8 * * * * * * * * * * * * * * * * * *	8
6	9	9	6 9	9 - 7 - 7 - 7 - 7 - 7 - 7 - 7 - 7
11	10	10	9 10	10 * * * * * * * * * * * * * * * * * * *
0	11	11	12 11	11
5	12	12	15 12	12
10	13	13 : - : : - : : - : : : : : : : : : : :	2 13	13 * * * * * * * * * * * * * * * * * * *
15	14	14	5 14	14
4	15	15 # - # - # - # - # #	8 15	15
.3	16	16	11 16	16



【図12】



フロントページの続き

(72)発明者 佐伯 健治

大阪府守口市京阪本通2丁目5番5号 三 洋電機株式会社内

(72)発明者 筒井 雄介

大阪府守口市京阪本通2丁目5番5号 三

洋電機株式会社内

(72)発明者 上原 久夫

大阪府守口市京阪本通2丁目5番5号 三

洋電機株式会社内